JP 402128094 A MAY 1990

(54) FOOT PUSHER FOR PRESS-FIT SOIL NON-MOVING TYPE PIPE-BODY **BURYING MACHINE**

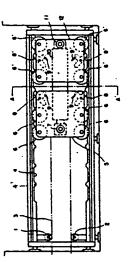
(43) 16.5.1990 (19) JP (11) 2-128094 (A)

(21) Appl. No. 63-282859 (22) 9.11.1988 (71) SUMITOMO ELECTRIC IND LTD(2) (72) YASUO NEGISHI(2)

(51) Int. Cl^s. E21D9/06,H02G1/08

PURPOSE: To conduct operation automatically by installing a positioning lever to a movable carriage, in which front and rear section movable trucks are connected by hydraulic cylinders, and receiving reaction generated at the time of the operation of the expansion and contraction of the hydraulic cylinders by grooved rails.

CONSTITUTION: When a pipe body 3 is pushed against and mounted to the front end of a front section movable truck 5 and the piston rod of a hydraulic cylinder 10 is elongated in the direction of the inside of soil, the front section movable truck 5 is moved in the direction of the inside of soil. Reaction generated at the time of movement is received by grooved rails 4, with which the noses of positioning levers 8' are engaged, while the movable truck 5 is ridden across protrusions 4' among the grooves of the grooved rails 4 against the force of push pressure and shifted. The pipe body 3 is pushed into soil and stopped, and the front end of the front section movable truck 5 and the pipe body 3 are separated. Accordingly, front and rear movable trucks 5, 12 are moved before and behind by the operation of the expansion and contraction of the hydraulic cylinder, and the movable trucks can be shifted without human working.



							\$ 14 miles
į.			ig i	\$7 Pr. 2			
							ئے م
*		en de la companya de La companya de la co					
<u> </u>							
r r		en grande de la companya de la comp La companya de la companya del la company					
ð. 1					5		fet e
	. W						<u>.</u>
					*	1. 1.	is A
						2.7	
				Andrew State Community of the Community	**************************************		
	*						
		변 설명 :					
			and the second of the second o	erasi er			
au.							
g. 104					e e e e e e e e e e e e e e e e e e e	*,	
ħ,			et en graden. Graden en e			•	
4 2					·		
				y f			
3							
		e de la companya de l					
ė.							
			· .				
	. 10 mm	The second section of the section				•	
							· 考章
				, said the said of		Po ²	
							at en
			en e		.*		
		E	•		¥.,		
						ing st	
		e de la companya de l				16	C. 1
.	ni Mariana						

⑲ 日本国特許庁(JP)

①特許出願公開

◎ 公開特許公報(A) 平2-128094

Mint. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

❸公開 平成2年(1990)5月16日

E 21 D 9/06 H 02 G 1/08

311 E A 6702-2D 7004-5G

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全7頁)

◎発明の名称 圧入無排土式管体埋設機の元押装置

②特 顕 昭63-282859

秀

❷出 願 昭63(1988)11月9日

⑩発 明 者 根 岸 靖 夫

神奈川県横浜市栄区田谷町1番地 住友電気工業株式会社

横浜製作所内

@発明者 武村

東京都千代田区内幸町1丁目1番6号 日本電信電話株式

会社内

@発明者 大石 孝弘

東京都台東区秋葉原5番8号 アイレツク技建株式会社内

⑪出 顋 人 住友電気工業株式会社

大阪府大阪市東区北浜5丁目15番地

勿出 願 人 日本電信電話株式会社

東京都千代田区内幸町1丁目1番6号

⑪出 願 人 アイレツク技建株式会

東京都台東区秋葉原5番8号

社

19代理人 弁理士 青木 秀實

明報音

1. 発明の名称

- 圧入無排土式管体埋設機の元押装置

2. 特許請求の範囲

3. 発明の詳細な説明

(選業上の利用分野)

本発明は圧人無謀土式管体理設機を土中に押し込み推進する元押装置に関するものである。

(従来の技術)

電線管路、上下水道管路、 ガス管路等の小口径 の管体を土中に埋設する際、 従来は地上より所定 深さまで開削して管体を埋設する方法、 あるいは 地上より開削せず、 適当なピットを設けて、 又は 地形的にピットを設ける必要のないところでは、 その一方より所定の方向に 編削又は享孔して騒次 管体を埋設する方法がとられている。

しかし、近時、従来のように土砂を規則、排出するような手段をとらず、管体埋投機本体を土中に押し込み推進させながら順次管体を埋設する圧入無排土式管体埋設方法が採用されるようになってまた。

第5回はこのような管体埋設機による圧入無線 土式管体埋設方法の概要説明図である。

土中にピット(p)を譲り、ピット(p)中に元押袋置(100)を設置する。(102)は管体環設機であり、(112)は管体理設機(102)の油圧シリングである。油圧に

より油圧シリンダ (112) が図の矢印の方向に仲び土の中に圧入して行く。この圧入動作による反力は元押装置 (100) の移動体 (101) が受け、油圧シリンダ (112) の仲びた長さだけ元押装置 (100) の移動体 (101) が矢印の方向に移動して、管体埋設機 (102) とこれに続く管体 (103) を順次土中に無排土で圧入して行く。なお、図面において、 (104) は油圧率、 (114) は油圧ホース、 (105) は操作盤、 (115) は斜御用信号ケーブルである。

第 6 図は従来の元押装置の説明図で、同図 (f) は 上面図、同図付は側面図である。

図面において、(201)は装置のフレーム、(202)は 前郎スライドベース、(203)は後部スライドベース、 (204)は位置決めピン、(205)は抽圧シリンダ、(a₁) ~(a₅)は位置決め孔で、上記前記スライドベース (202)と後部スライドベース(203)とは加圧シリンダ (205)で連結されており、装置のフレーム(201)で移 動可能の状態で支持されている。

次に上述の従来の元押装置の動作について説明 する。

(解決しようとする蹂躙)

上述した従来の元押装置においては、前部スライドベース (202) と 後 郎 スライドベース (203) を 順 が 動 さ せ て い く 手 段 と し て 、 位 置 決 め ピン (204) を フレーム (201) の 位 置 決 め 孔 (a₁) ~ (a₅) に 挿 入 又 は 抜 き の 慢 作 を 繰 り 返 し 行 な わ な け れ ば な ら な い 点 に お い て 作 業 性 が 悪 く 、 し か も 人 間 の 慢 作 に 昭 定 さ れ る た め に 自 動 化 が 出 来 な い と い う 間 配 点 が あった。

(禁題を解決するための手段)

第6図に示すように、後部スライドベース (203)とフレーム (201)の間を位置決めピン (204)で連結固定した状態で、加圧シリンダ (205)を伸ばすと前部スライドベース (202)が矢印の方向へ移動する。この後、位置決めピン (204)を抜いて、位置決め孔 (a2)に挿入すると、前部スライドベース (202)とフレーム (201)の間は位置決めピン (204)で連結固定される。

次に袖圧シリンダ (205) を縮めると、後部スライドベース (203) が矢印の方向に移動して、位置決めピン (204) を位置決め孔 (a2) から抜いて、位置決め孔 (a1) に挿入することにより、後部スライドベース (203) とフレーム (101) との間を連結固定出来る。

このような方法にて、前部スライドベース (202) と後部スライドベース (203) とを油圧シリンダ (205) の仲緒動作により顕次矢印の方向に移動させるこ とが出来る。前部及び後郎スライドベース (202) (203) が元押装置のフレーム (201) の前端まで移動した後、元押装置のフレーム (201) の後端まで移動させる方法も前記同様である。

隔したり、 油圧シリンダの組み動作により移動台車間が接近する際に各々の台車が動作する時に生ずる反力を位置決めレバーを介して適付きレールで受けるよう構成したことにある。

第1図は本発明の元押装置の具体例の説明図で、 同図(1)は側面図、同図(4)は(1)図の A - A' 矢視断面 図である。

図面において、(1)は管体(3)の上部ガイドローラ、(2)は管体(3)の下部ガイドローラで、上下ガイドローラ(1)(2)は管体(3)が土中に押し込まれていく(5)は関部移動台車、(6)はその車輪であり、車輪(5)は関部移動台車、(6)はその車輪であり、車輪におりは径方向で上記碑付きレール(4)に嵌合している。(8)は位置決めレバーで、軸により前部移動台車(5)に取付けられており、押しバネ(9)により常に一方向に押し倒されており、アの位置により常に一方向に押し倒されており、アの流路により常に一方向に押し倒されており、アの流路により常に一方向に押し倒されており、この位置決めレバー(8)の先端は得付きレール(4)の海部に係合している。

(10) は袖圧シリンダであり、この柚圧シリンダ

(10) はピストンロッド 朝が回転軸 (7) で前窓移動台車 (5) に取付けられており、 油圧シリンダ (10) の 後席は回転軸 (11) により後路移動台車 (12) に取付けられており、これにより、前部移動台車 (5) と後部移動台車 (12) は油圧シリンダ (10) を介して連結状態にある。

又後部移動台車 (12) は前記の前部移動台車 (5) と同様に、車輪 (6') と位置決めレバー (8') ならびに押しバネ (9') が各々取付けられている構造を有している。

第1図付は開発移動台車(5)の断面構造を示しており、違付きレール(4)の台形突起部に車輪(6)の台形円周溝部が嵌合している関係を示しており、位置決めレバー(8)は車輪(6)の中央部に配置されており、このレバー(8)の先端が溝付きレール(4)の温部に係合している関係も示している。

又後部移動台車(12)の断面構造も前記第1図に 示す前部移動台車(5)と同様である。

第2図分~付は本発明の元押装置を構成している前級移動台車の動作説明図である。又第3図の

を土中に押し込んでいくことになり、この押し込み動作時に発生する反力は後部移動台車(12)の位置決めレバー(8')を介在して講付きレール(4)に伝達され、これで受けることになる。

.第2図付は柚圧シリンダ(10)が伸び限の状態になると共に、前部移動台車(5)の位置決めレバー(8)の先端が適付きレール(4)の突起部(4')を乗り越えた後に、押しバキ(9)の押し圧力により位置決めレバー(8)の先端が適付きレール(4)に保合した状態を示している。

従って、前部移動台車(5)が適付きレール(4)の 適ピッチの【ピッチ分だけ前方へ移動して停止し た状態である。

第2図()は後部移動台車(i2)が柏圧シリンダ(i0)のピストンロッドを矢印の方向に縮み動作させて、講付きレール(4)の選ピッチの1ピッチ分だけ前方へ移動して、しかも位置決めレバー(8')の先端が講付きレール(4)の突起部(4')を乗り越えて係合した状態を示している。

この際、後部移動台車(12)の動作時に生ずる反

時は位置決めレバー(8)の非無視登園であり、第4 図(1)時はその動作説明園である。

(作用)

羽 1 図は元阿袋型の前部移動台車(5)と後部移動台車(12)が資体(3)を土中に押し込む動作を開始する状態を示しており、管体(3)は上部ガイドローラ(1)と下窓ガイドローラ(2)とで支持されると共に、前部移動台車(5)の前端に押し当てられている。

第2図付は耐部移動台車(5)の動作途中の状態を示した図で、柚匠シリンダ(10)のピストンロッドが矢印の方向に伸びていくと、前部移動台車(5)も同様に矢印の方向へ移動するため、前部移動台車(5)に取付けられている位置決めレバー(8)の先端が押しバネ(5)の押し圧力に抗して適付きレール(4)の運動にある空紀版(4)を乗り継まていく。

この際、前部移動台車(5)の動作時に生ずる反力は、後部移動台車(12)の位置決めレバー(8')の先端が係合している課付きレール(4)で受ける。従って、前部移動台車(5)が抽圧シリンダ(10)を駆動配として矢印の方向に移動していくことで、管体(3)

力は、前部移動台車(5)の位置決めレバー(8)の先端が係合している連付きレール(4)で受ける。

以上、前部移動台車(5)と後部移動台車(12)が始 圧シリンダ(10)の伸縮動作により前方へ移動し、 管体(3)を土中に押し込んでいく動作について説明 したが、次に、この動作の繰り返しの後、前部移動台車(5)と後部移動台車(12)が元押装置の前端に 移動した状態から後方へ移動していく動作について、第2図(1)~(1)を引用して説明する。

第2図中は前部移動台車(5)と後部移動台車(12)が元押装置の前端に移動した状態を示している。この状態から、前部移動台車(5)と後部移動台車(12)を接方へ移動させるには、位置レバー(8)(8')を前方への移動時の逆の方向へ人間の操作により反転させる。

第2 図(計は同図日の状態から抽圧シリンダ(10)のピストンロッドを図の矢印の方向に伸び動作させると、後部移動台車(12)が後方へ移動して、後駆移動台車(12)の位置決めレバー(8')の先端が調付きレール(4)に係合した状態を示している。この

版、後部移動台車(12)の動作時に生ずる反力は前部移動台車(5)の位置決めレバー(8)の先端が係合している選付きレール(4)で受ける。

第2 図() は同図供の状態から加圧シリンダ(10) のピストンロッドを矢印の方向に縮み動作させる と、前部移動台車(5) が被方へ移動して、前部移動 台車(5) の位置挟めレバー(8) の先端が調付きレー ル(4) に保合した状態を示している。

この状態になると、前部移動台車(5)の前端と管体(3)とは無隔する。この際、前部移動台車(5)の動作時に生ずる反力は、後部移動台車(12)の位置 決めレバー(8')の先端が係合している調付きレール(4)で受ける。

この後、同様な動作を繰り返すことにより、前部移動台車(5)と後部移動台車(12)は元押装置後端に移動し、停止して第1回の状態になる。

第3 図は位置決めレバー (8) (8') の機構の設明図で、同図 (7) は側面図、同図 (4) は (7) 図の B - B' 矢視のである。

図示状態は位置決めレバー(8)(8*)の水平状態を

郡移動台車(5)と後郡移動台車(12)とを前方へ移動 させる時に設定する。

第4 図付は位置決めレバー(8)(8*)が左上りに傾斜している状態を示しており、常に押しバネ(3)(9*)の押し圧力によりこの状態を保つ。位置決めレバー(8)(8*)のこの状態は本発明の元押装置の前部移動台車(5)と後部移動台車(12)を後方へ移動させる時に設定する。

(発明の効果)

示しており、これと一体化している軸 (17) で前落移動台車 (5)及び後部移動台車 (12) に回転自在に取付けられている。軸 (17) の片端には六角形状のポス(17') が一体化されており、ここにポックススパナを挿入して人間の操作により位置決めレバー (8) (8') の方向を切り換える。

押しパネ (9) (9') はパネ輪 (13) に嵌合しており、位置決めレバー (8) (8') に軸 (15) で回転自在に支持されているパネ受けブロック (14) との間で常時圧縮された状態にある。又パネ輪 (13) はパネ受けブロック (14) の中心部を貫通しており、上下方向に自在に動くように取付けられている。一方、パネ軸 (13) はパネ受けブロック (14) と反対側の位置に U字形沸を有しており、回転軸 (16) に回転自在に回転しており、この回転軸 (16) は前部移動台車 (5) と後都移動台車 (12) に取付けられている。

第4図(のは位置決めレバー(8)(8')が右上りに傾斜している状態を示しており、常に押しバキ(9)(3')の押し圧力によりこの状態を保つ。位置決めレバー(8)(8')のこの状態は本発明の元押装配の向

•)

となり、自動にて動作可能となって従来の元甲装置の問題点を解消することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の元押装置の具体例の説明図で、 同図(f)は側面図、同図(中は(f)図のA-A'矢視断面 図である。

第2図(n~()は本発明の元押装置を構成している前部移動台車及び後部移動台車の動作説明図である。

第3 図は前部及び後部移動台車の位置決めの役割りを果たしている位置決めレバーの構成図で、 同図のは側面図、同図44は67図の B-B'矢収図である。

第4回 (1) 及び付はいずれも第3回の位置決めレ パーの動作器瞬間である。

第5回は管体埋設機による圧入無排土式管体埋設方法の概要説明図である。

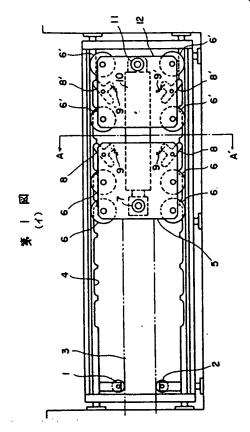
第 6 図は従来の元押装置の一例の説明図で、同図付は上面図、同図付は側面図である。

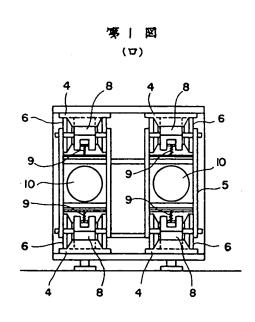
1…上部ガイドローラ、2…下部ガイドローラ、

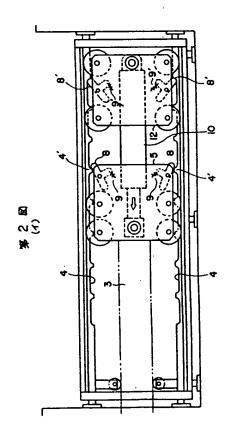
持開平2-128094 (6)

3 … 管体、 4 … 調付きレール、 5 … 前部移動台車、 6 … 車輪、 7 … 回転軸、 8、8′ … 位置決めレバー、 9、9′ … 押しバネ、 10 … 抽圧シリンダ、 11 … 回転 軸、 12 … 後部移動台車。

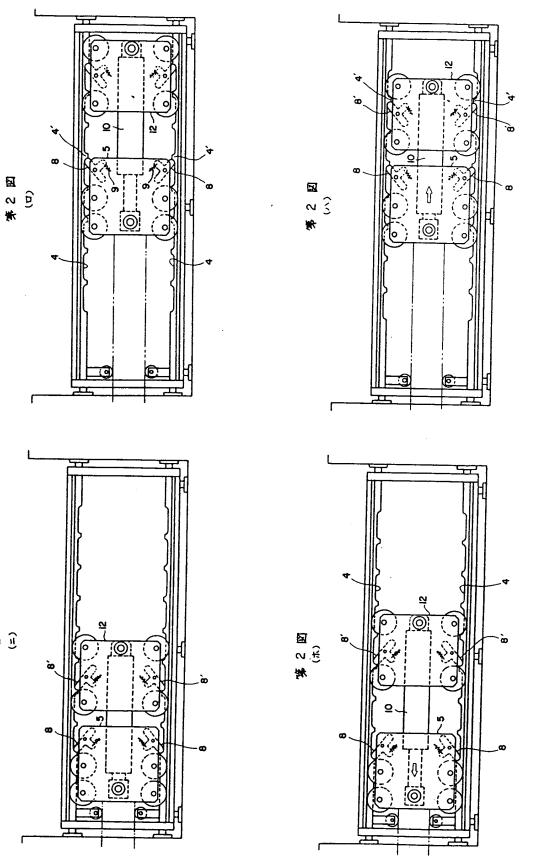
代理人 弁理士 丹木秀真顔

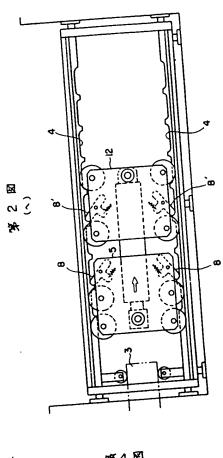


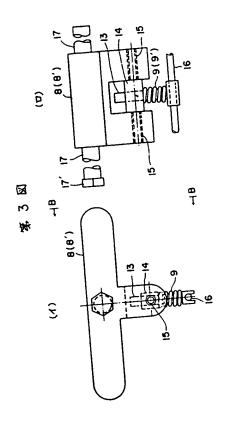


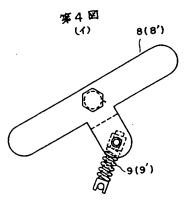


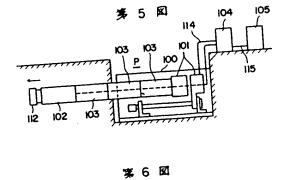
持開平2-128094 (6)

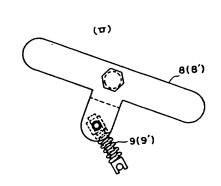


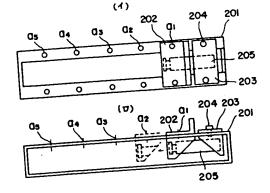












Ŀ			
ŀ			· ·
,			s de la companya de
			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
j.			•
1			
K.A.			
P.			
i.,		â	· And Andrews
	Ass		
· lg			A street was a second
*			
	$\mathbf{e}^{(i)}$		the second second second
i i			
ř			
			· **
k. Ţ		 A second of the s	
1			
E.S.		en e	
P)	and the second of the second o		
1			
4			
, 1 m			
į.			
ß.			was a second of the second of
k			
P			
Tau,	And the second of the second o		
(,			er add i sky
east.			
			4
100			w .
83			San
1.1			
£,			
4			
		사람들은 그 사람이 생활했다고 있다는 선택이 없다.	
A			v v
P			
707 .			
5			
F			
) Gra			
	and the second of the second o		
<u> </u>		$\frac{1}{2} \frac{dx}{dx} = \frac{1}{2} \frac{dx}{dx} + \frac{1}$	
ļķ.		er en	
Thub.	$\frac{d}{dt} = \frac{dt}{dt} + \frac{dt}{dt} = \frac{dt}{dt} + \frac{dt}{dt} = \frac{dt}{dt} + \frac{dt}{dt} = \frac{dt}{dt} + \frac{dt}{dt} = \frac{dt}$		
- 3			
et. t			
Aug.			
dia.	Accip (基準基準を	and the state of t	ing the first term of the second of the sec